

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES  
PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum  
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum  
1. September 2005 (01.09.2005)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer  
**WO 2005/081176 A1**

(51) Internationale Patentklassifikation<sup>7</sup>: **G06K 9/00**,  
B60R 21/01, G06T 7/00

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2004/053350

(22) Internationales Anmeldedatum:  
8. Dezember 2004 (08.12.2004)

(25) Einreichungssprache: Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:  
10 2004 007 049.0  
13. Februar 2004 (13.02.2004) DE

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von  
US): **ROBERT BOSCH GMBH** [DE/DE]; Postfach 30 02  
20, 70442 Stuttgart (DE).

(72) Erfinder; und

(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): **ENGELBERG**,

Thomas [DE/DE]; Bleicherstr. 21, 31137 Hildesheim  
(DE). **NIEM, Wolfgang** [DE/DE]; Hohenstaufenring 75,  
31141 Hildesheim (DE).

(74) Gemeinsamer Vertreter: **ROBERT BOSCH GMBH**,  
Postfach 30 02 20, 70442 Stuttgart (DE).

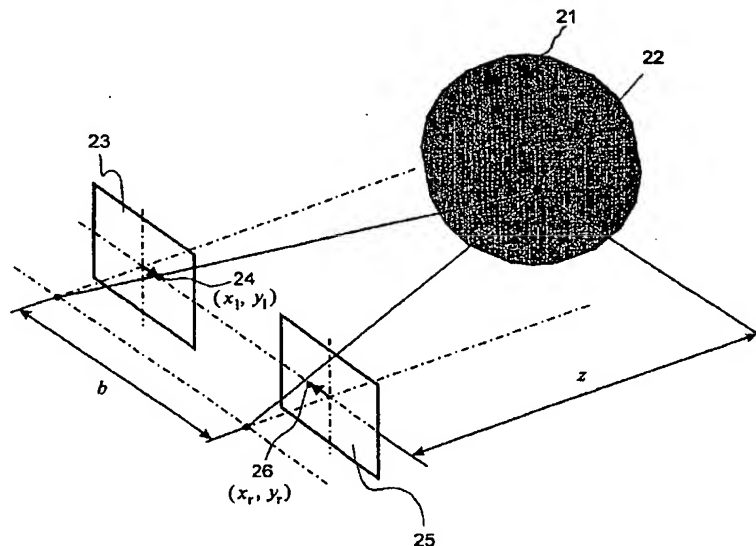
(81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für  
jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL,  
AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH,  
CN, CO, CR, CU, CZ, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI,  
GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE,  
KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD,  
MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG,  
PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM,  
TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM,  
ZW.

(84) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für  
jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW,

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: METHOD FOR THE CLASSIFICATION OF AN OBJECT BY MEANS OF A STEREO CAMERA

(54) Bezeichnung: VERFAHREN ZUR KLASSIFIZIERUNG EINES OBJEKTS MIT EINER STEREOKAMERA



(57) Abstract: Disclosed is a method for classifying an object by means of a stereo camera, according to which said stereo camera generates a first and a second image (23, 25) with the aid of a first and a second video sensor (10, 12). The first and the second image (23, 25) are compared to each other in predefined areas around corresponding image coordinates (24, 26) in order to classify the object, said image coordinates (24, 26) being provided for at least one model, at least one position, and at least one distance in relation to the stereo camera.

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

WO 2005/081176 A1



GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), europäisches (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

*Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.*

**Veröffentlicht:**

— mit internationalem Recherchenbericht

**(57) Zusammenfassung:** Es wird ein Verfahren zur Klassifizierung eines Objekts mit einer Stereokamera vorgeschlagen, wobei die Stereokamera mittels eines ersten und eines zweiten Videosensors (10, 12) jeweils ein erstes und ein zweites Bild (23, 25) erzeugt. Das erste und das zweite Bild (23, 25) werden in vorgebbaren Bereichen um korrespondierende Bildkoordinaten (24, 26) miteinander zur Klassifizierung des Objekts verglichen, wobei die Bildkoordinaten (24, 26) für wenigstens ein Modell, für wenigstens eine Lage und für wenigstens einen Abstand in Bezug zur Stereokamera vorhanden sind.